特許協力条約

РСТ

特許性に関する国際予備報告(特許協力条約第二章)

(法第 12 条、法施行規則第 56 条) [PCT36 条及びPCT規則 70]

出願人又は代理人 の書類記号 WK05-001-PCT 今後の手続きについては、様式							
国際出願番号 PCT/JP2005/001450	国際出願日 (日.月.年) 26.	01.2005	優先日 (日.月.年) 28.	01. 2	2004		
国際特許分類 (IPC) Int.Cl. B25J5/00	9 (2006. 01), B25.	//13/00 (2006, 01)					
出願人(氏名又は名称) トヨタ自動車株式会社							
 この報告書は、PCT35条に基づき、 法施行規則第57条(PCT36条)の この国際予備審査報告は、この表紙を 	規定に従い送付する	00					
2. COEMIMALATOR COMMO			7 9.4 00				
3. この報告には次の附属物件も添付され a. 阿属書類は全部で	ıている。 ページであ	る。					
新聞 補正されて、この報告の基礎 囲及び/又は図面の用紙(明細書、	請求の範		
第1欄4.及び補充欄に示 国際予備審査機関が認定し		における国際出願の開え	示の範囲を超えた補正さ	を含むす	ちのとこの		
b. 電子媒体は全部で (電子媒体の種類、数を示す)。							
配列表に関する補充欄に示すように、電子形式による配列表又は配列表に関連するテーブルを含む。							
(実施細則第802号参照)							
4. この国際予備審査報告は、次の内容を	:含む。						
□ 第1欄 国際予備家本裁	生の主体						
デ 第Ⅰ欄 国際予備審査報告の基礎 第Ⅱ欄 優先権							
	三又は産業上の利用ロ	J能性についての国際予	備審査報告の不作成				
第IV欄 発明の単一性の欠如							
第V欄 PCT35条(2)に規定する新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての見解、それを裏付							
けるための文献及び説明							
第VI欄 ある種の引用文献 第777 第777 第 国際出願の不備							
第VII欄 国際出願の不備 第VII欄 国際出願に対する意見							
₹: Numble ⊟BVIII@K(CV)	· ひ /配 / L						
		1					
国際予備審査の請求書を受理した日		国際予備審査報告を作成した日					
25.11.2005	25. 11. 2005						
クサロバセグル		性新亡室木亭 /按四。	った て 職 目)	3 U	3118		
名称及びあて先 特許庁審査官(権限のある職員) 日本国特許庁(IPEA/JP) 二階堂 恭弘							
	日本国特許庁(IPEA/JP)						

電話番号 03-3581-1101 内線 3324

郵便番号100-8915

東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

第	I欄	報告の基礎
1.	言語	に関し、この予備審査報告は以下のものを基礎とした。
	*	出願時の言語による国際出願
	1	出願時の言語から次の目的のための言語である 語に翻訳された、この国際出願の翻訳文
		国際調査 (PCT規則12.3(a)及び23.1(b))
		国際公開 (PCT規則12.4(a))
		国際予備審査(PCT規則55.2(a)又は55.3(a))
2	<i>- 0</i>	報告は下記の出願書類を基礎とした。(法第6条(PCT14条)の規定に基づく命令に応答するために提出され
۷.		報告は「Handanage」を記述している。 (は300kk (1 0 1 1 1 kk) の

	V	出願時の国際出願書類
	3000	明細書

		第 ページ、出願時に提出されたもの 第 イージ*、 付けで国際予備審査機関が受理したもの 第 イけで国際予備審査機関が受理したもの
		第 付けで国際予備審査機関が受理したもの
		第 付けで国際予備審査機関が受理したもの
		請求の範囲
		第 項、出願時に提出されたもの
		第 項*、PCT19条の規定に基づき補正されたもの
		第
		第
		図面
		第 ページ/図、出願時に提出されたもの 第 ページ/図*、 付けで国際予備審査機関が受理したもの 第 ページ/図*、 付けで国際予備審査機関が受理したもの
		第 付けで国際予備審査機関が受理したもの
		第 付けで国際予備審査機関が受理したもの
		配列表又は関連するテーブル
		配列表に関する補充欄を参照すること。
3.		補正により、下記の書類が削除された。
		明細書 第 ページ
		明細書 第 ページ 請求の範囲 第 第 項
		図面
		配列表(具体的に記載すること)
		配列表に関連するテーブル(具体的に記載すること)
1	g	この報告は、補充欄に示したように、この報告に添付されかつ以下に示した補正が出願時における開示の範囲を超
٦.	S	えてされたものと認められるので、その補正がされなかったものとして作成した。 (PCT規則 70.2(c))
		your protection to
		明細書 第 ページ 請求の範囲 第 第 項
		明細書 第 請求の範囲 第 図面 第 ページ/図
		Mining 配列表 (具体的に記載すること)
		配列表に関連するテーブル (具体的に記載すること)
* .	4. %	に該当する場合、その用紙に "superseded" と記入されることがある。

情求の範囲 1 - 1 1 に係る発明について 国際調査報告で引用された文献 1 (JP 10-230485 A (本田技研工業株式会社)) に は、外力に対応する脚式ロボットが示されており、重心における偏差等に関する記載 もあり、該偏差が体幹における偏差であると解される。 体幹運動について、具体的には明らかでないが、脚式ロボットにおいて、体幹運動ととは、一般的な事項であり、例えば、国際調査報告後に発見した、文献 2 (JP 2004-1101 A (ソニー株式会社) 2004.01.08, [0047]-[0049](ファミリーなし) 等には、制御に用いるパラメータの一種として、体幹における加速度が示されている したがって、請求の範囲 1 - 1 1 に係る発明は、文献 1 、2 により、進歩性を有し	見解		
#### (IS)	新規性(N)	請求の範囲 1-11	
		請求の範囲	無
産業上の利用可能性(IA) 請求の範囲 1-11 有	進歩性(IS)		
大献及び説明 (PCT規則 70.7) 情求の範囲 1 - 1 1 に係る発明について 国際調査報告で引用された文献 1 (JP 10-230485 A (本田技研工業株式会社)) には、外力に対応する脚式ロボットが示されており、重心における偏差等に関する記載もあり、該偏差が体幹における偏差であると解される。 体幹運動について、具体的には明らかでないが、脚式ロボットにおいて、体幹運動を生成することは、一般的な事項であり、例えば、国際調査報告後に発見した、文献 2 (JP 2004-1101 A (ソニー株式会社) 2004.01.08, [0047] - [0049] (ファミリーなし) 等には、制御に用いるパラメータの一種として、体幹における加速度が示されているしたがって、請求の範囲 1 - 1 1 に係る発明は、文献 1 、2 により、進歩性を有し		請求の範囲 1-11	無
文献及び説明 (PCT規則 70.7) 青求の範囲 1 — 1 1 に係る発明について 国際調査報告で引用された文献 1 (JP 10-230485 A (本田技研工業株式会社)) には、外力に対応する脚式ロボットが示されており、重心における偏差等に関する記載もあり、該偏差が体幹における偏差であると解される。 体幹運動について、具体的には明らかでないが、脚式ロボットにおいて、体幹運動を生成することは、一般的な事項であり、例えば、国際調査報告後に発見した、文献 2 (JP 2004-1101 A (ソニー株式会社) 2004.01.08, [0047]-[0049](ファミリーなし)等には、制御に用いるパラメータの一種として、体幹における加速度が示されているしたがって、請求の範囲 1 — 1 1 に係る発明は、文献 1 、2 により、進歩性を有したがって、請求の範囲 1 — 1 1 に係る発明は、文献 1 、2 により、進歩性を有した。	産業上の利用可能性 (IA)		
情求の範囲 1 - 1 1 に係る発明について 国際調査報告で引用された文献 1 (JP 10-230485 A(本田技研工業株式会社))に は、外力に対応する脚式ロボットが示されており、重心における偏差等に関する記載 もあり、該偏差が体幹における偏差であると解される。 体幹運動について、具体的には明らかでないが、脚式ロボットにおいて、体幹運動ととは、一般的な事項であり、例えば、国際調査報告後に発見した、文献 2 (JP 2004-1101 A(ソニー株式会社) 2004.01.08, [0047]-[0049](ファミリーなし) 等には、制御に用いるパラメータの一種として、体幹における加速度が示されている したがって、請求の範囲 1 - 1 1 に係る発明は、文献 1、2 により、進歩性を有し		請求の範囲	
国際調査報告で引用された文献1(JP 10-230485 A(本田技研工業株式会社))には、外力に対応する脚式ロボットが示されており、重心における偏差等に関する記載あり、該偏差が体幹における偏差であると解される。 体幹運動について、具体的には明らかでないが、脚式ロボットにおいて、体幹運動を生成することは、一般的な事項であり、例えば、国際調査報告後に発見した、文献2(JP 2004-1101 A(ソニー株式会社)2004.01.08,[0047]-[0049](ファミリーなし)等には、制御に用いるパラメータの一種として、体幹における加速度が示されているしたがって、請求の範囲1−11に係る発明は、文献1、2により、進歩性を有り	文献及び説明(PCT規則	70.7)	
	2 (JP 2004-1101 A(ン 等には、制御に用いる/	「ニー株式会社)2004.01.08, [0047]-[0049] (パラメータの一種として、体幹における加速度	ファミリーなし) Eが示されている

等VI欄 ある種の引用文献					
. ある種の公表された文書 (PCT	`規則 70. 10)				
出願番号 特許番号	公知日 (日.月.年)	出願日 (日.月.年)	優先日(有効な優先権の主張 (日.月.年)		
JP 2004-181613 A	02. 07. 2004	18. 03. 2003	18. 03. 2002		
書面による開示以外の開示 (PC	CT規則 70. 9)				
書面による開示以外の開示の種類	書面による開示以外の開 (日.月.年)	示の日付 書面に。	書面による開示以外の開示に言及してい 書面の日付(日.月.年)		